PAGE: 02

[translation]

## (19) THE KOREAN INDUSTRIAL PROPERTY OFFICE (KR) LAID-OPEN PATENT GAZETTE (A)

(51) Int. Cl.6 5. H03G 3/20

(11) Laid-Open No. 1999-0065094

(43) Laid-Open Date: August 5, 1999

(21) Application No. 202/1998

(22) Application Date: January 7, 1998

(71) Applicant: Samsung Electronics Co., Ltd

(72) Inventor: M. G. Cho

Request for Examination: Not filed

(54) Title of the Invention:

AUTOMATIC GAIN CONTROLLER FOR A VERY HIGH

SPEED DIGITAL SUBSCRIBER LINE SYSTEM

Specification and claims: Not translated

# (19) 대한민국특허청(KR) (12) 공개특허공보(A)

(51)∘Int. Cl. 4		(11) 공개번호 (43) <u>공개인자</u>	특 1999-0065094 1999년 08월 05일
H03G 3 /20			
(21) 출원번호	10-1998-0000202		
(22) 출원임자	1998년 01 월 07 일		
(71) 쑵뭗인	삼성전자 주식회사 윤종용		
(72) 발명자	경기도 수원시 팔달구 매탄3통 416 조면균		
	경기도 용인시 기흥읍 농서리 산14-1		
(74) 대리인	권석츱, 이영띹, 이상햠		
심사청구 : 없음			
(54) 초고속 디지탈 가입	J자선 시스템에서의 자동 이득 조정장치		

£24

분 발명은 초고속 디지탄 가입자선 시스템에서의 자동 이득 조정장치한 개시한다. 이 자동 이득 조정장치는, 수신되는 입력 신호에 가변 이득 스템에 따라 업 또는 다운된 이득값을 급하여 자동 이득 조정된 출력 신호로서 출력하는 곱셈기 및 곱셍기의 출력 신호로 미드백하여 절대치를 계산하고, 소정수의 생물단위로 절대치들의 미크를 검출하고, 미크의 레벨를 소정의 기준 레벨과 비교하여 기준 레벨과의 차를 줄이도록 이득 스템을 가볍시켜 이득값을 출력하는 이득값 방생부를 구비하는 것을 특징으로 한다.

叫.甚至

*도2* 

엉새서

도면의 긴단한 설명

도 1은 통신 시쇼템의 수신단에서 사용되는 중래의 자동 이쪽 조정장치의 뿔럭도이다.

도 2는 본 방명에 의한 자동 이득 조정장치의 급력도이다.

도 3은 도 2에 도시된 피크 검출기의 종작음 설명하기 위한 개념도이다.

도 4는 도 2에 도시된 평균 계산기의 바람직한 실시예의 상세 탐력도이다.

PAGE: 04

도 5는 도 2에 도시된 스레시홀드 검출기의 몸작은 설명하기 위한 개념도이다.

도 6은 본 반영에 의한 자쯤 이륙 초정장치의 이득 없데이팅 된오프 동작을 설명하기 위한 개념도이다.

도 7 (a) 및 (b)는 종래와 본 발명의 자동 이쪽 조정장치에 따른 전체 이쪽값과 자동 이목 조정 장치의 출력값을 비교한 시뮬레이션도듭이다.

반명의 상세한 설명

방명의 목적

발명이 속하는 기술 및 그 분야의 종래기술

교 밤영요 몽신 시스템에 관한 것으로서, 특히 초고속 디지암 가입자선 시스템에서의 자종 이득 조정장치에 관한 것이다.

고속의 데이타를 전송하는 시스템으로서 초고속 디지탄 가입자선(VDSL:Very high speed Digital Subscriber Line) 시스템 은 목정 사업자가 기존에 존재하는 전송 선로콥 통해 소정의 서비스를 원하는 가입자에게 초고속으로 전송 서비스하는 시 스템이다. 이때 가입자에게 수신된 신호는 전송 선로(통선)의 손실에 의해 신호의 파워와 레벨이 크게 중어롭고, 또한 전 송로의 주변 환경동에 외해서도 왜곡되기 마련이다.

동상, 동신 시스템의 수신축에서는 동기화 장치(synchronizer)된 동해 숨신축과 참기품 맞추게 되는데, 밀반적으로 멀티 끌리어 타입 위상 검축기를 적용하는 위상 동기 부포가 널리 이용된다. 이때, 위상 검출기의 이목은 입력 신호 레벨에 비 례하게 되어 모든 위상 동기 루프의 파라미터롭은 이 여득값에 의존하게 된다. 따라서, 수신축에서 위상 동기 루프를 설 정 포인트 근처에서 동작시키고자 한다면, 임력 신호 레벨를 제어해야 하는 것이 필수적이다. 또한 신호를 사용하는 디바 이스의 다이나믹 레인지안에 있게 해야 한다. 이와 같이, 수신축에서 수신된 신호의 파워 레벨과 무관하게 수신자가 뭔하 는 파워 레벨을 뮤지합 필요가 있어서 사용하게 되는 디바이스가 자동 이목 조정(AGC:Automatic Gain Control) 장치이다.

도 1은 통신 시스템의 수신답에서 사용되는 좀래의 자용 이륙 조정장치의 본력도로서, 제1 곱셈기(102), 아날로그-디지탑 변환기(104), 제2 곱셈기(106), 제곱 계산기(108), 평균 계산기(110), 가산기(112), 적분기(114) 및 소례시출도 검출기 (116)로 구성된다.

도 1흡 참조하면, 제1 곱셈기(102)는 종래의 자동 이륙 조정장치로 입력되는 신효(x(t))에 고정된 외부 이름용 곱하여 입력 신호의 파워 레벤율 대략의 파워 레벤로 즐리고, 아날로그-디지란 변환기(104)는 제1 곱셈기(102)의 출력을 디지타이징한다. 제2 곱셈기(106)는 다시 정확한 파워 레벨을 얻도록 하기 위한 이세 조정 수단에 해당하며, 디지타이징된 신호에 고정된 이륙 스텝만큼 중쪽 이름을 골란다. 이에 따라, 제2 곱셈기(106)의 출력, 즉 자동 이륙 조정장치의 총력(s(t))은 고정된 이륙 스텔만집씩 중쪽 이름이 조금씩 조정되는데, 고정된 이륙 스텝의 임디운은 제2 곱셈기(106)의 출력을 피도 백함으로써 조정된다.

피드백 회로부문에 해당하는 제곱 계산기(108)는 s(t)된 제곱하여 신호의 파워린 검춘하고, 평균 계산기(110)는 일정 기간동안에 제곱 계산기(108)의 품력의 평균값을 계산한다. 다음에, 가산기(112)는 평균 계산기(110)에서 계산된 평균값을 음의 부호로 하고, 기준 파워레벤(Ref\_power)을 양의 부호로 하여 레벨읍 비교하고, 그 비교된 차를 에러신호로서 축력한다. 최종적인 고정 이목 스텝의 업/다운 결정부문으로서 적분기(114)는 에러신호로 적분하고, 스레시층드 검찰기(116)는 적분된 결과로부터 고정 이목 스텝의 업 또는 다운을 결정하여 그 결과를 제2 곱셈기(106)로 출력한다. 이에 따라, 제2 곱셈기(106)록, 종즉기의 고정 이목이 제어되어, 다시 제2 곱셈기(106)의 중력은 미세한 이목 조점을 위해 피드백됨으로 써 원하는 파워 레벤음 얻게 된다.

그러나, 종래의 자동 이득 조정장치는 원하는 파워 레벨을 맞추는 것이 주욕적이므로, 신호의 크기가 중요한 수신측에서의 동기 장치나 입력 신호를 수신측 디바이스의 다이나의 레인지내에 두어야 하는 중요한 역할을 해낼 수 없다. 또한, 미리 정애진 작은 크기의 이름 스텝만을 이용하므로 정상 상태로 수렴하는데 많이 시간이 걸릴뿐만 아니라, 고정 이득 스텝의 업/다운 결정과정에서 적분기와 스레시홈드 경출기로 이루어진 바이어스 경출기를 이용하여야 하기 때문에 하드웨어면에서도 복잡한 문제점이 있었다.

## 발명이 이루고자하는 기술적 과제

본 발명이 이루고지려는 기술적 과제는, 통신 시스템에서 채널을 통해 파워 레벨이 감쇄되어 수신되는 신요쓸 간단한 회 로 구성으로 수신축에서 요구되는 원하는 크기 레벨의 신호로 만들며, 빠른 수염속도와 안정적 성능을 보장하고, 특히 초 고속 디지탈 가입자선 시스템에서 효과적인 자동 이득 조정장치를 제공하는데 있다.

### 방명의 구성 앞 작용

상기 과제균 이루기 위하여, 본 방명에 의한 초고속 디지탈 가임자선 시스템에서의 자동 이득 조정장치는, 수신되는 입력 신호에 가변 이목 스템에 따라 업 또는 다운된 이특값을 곱하여 자동 이득 조정된 출력 신호로서 충력하는 곱셈기 및 급 셈기의 출력 신호를 피드백하여 챌대치를 계신하고, 소정수의 샘플단위로 절대치들의 피크를 경출하고, 피크의 레벨을 소 정의 기준 레벨과 비교하여 기준 레벨과의 차를 줄이도록 이득 스텝을 가볍시켜 이득값을 충력하는 이득값 방샘부로 구성 되는 것을 특징으로 한다.

이하, 본 발명에 의한 자동 이득 조정장치의 구성 및 점작을 첨부한 도면읍 참조하여 다음과 같이 설명한다.

도 2는 본 방명에 의한 자동 이득 조정장치의 블랙도로서, 곱셍기(200) 및 이쪽값 발생부(202)로 구성되며, 이득값 발생부(202)는 아날로그-디지탈 변환기(204), 절대치 계산기(206), 피크 검찰기(208), 평균 계산기(210), 가산기(212), 스레 시총드 검출기(214) 및 이득 스텝 제어기(216)로 구성된다.

도 2에 도시된 큰 반영에 의한 장치는 복징적으로, 종래의 장치가 파워 중심의 자동 이득을 수행하는데 비하여 진쪽 중심의 자동 이득을 수행한다. 본 발명에 의한 장치에서 피드백 루프에 해당하는 이득값 밥생부(202)는, 수신되는 일력 신호 큰 제곱하는 대신에 절대치를 계산하고, 이름 이용하여 입력 신호의 레벨을 수신축 디바이스의 다이나믹 레인지내에 들어오도록 소정수의 샘플 단위로 이루어진 원도우 기간 동안에 피크를 검출하고, 이 피크를 이용하여 이득값을 발생한다.

또한, 복장적으로, 증래의 장치가 고정된 이목 스템을 가지는데 비하여 본 발명의 장치는 가변 이톡 스텝을 가진다. 즉, 증래의 장치가 고정된 이목 스텝을 가지고 초금씩 업데이트하는 대신에 본 발명의 장치한 가변 이목 스텝을 도입하여 자 용 이목 조정된 출력 신호가 초기에는 빨리 수렴되고, 이후에는 세일하게 따라가도록 함으로써 이목값이 안정된 상태로 도달하는 시간을 크게 줄이게 된다.

또한, 본 박영의 장치에서 이륙값 발생부(202)는 복잡한 외로를 간단하게 줄여서 단순한 하드웨어 구현을 가능케하며, 지 속적으로 이득값을 업데이트하지 않고 일단 이득값이 원하는 안정 상태에 도달되면 이득값 제어를 위한 동작을 정지시키 고, 일정 시간간격으로 다시 이득값을 업데이트람으로써 사스템 중작에 필요한 부담을 크게 줄인다.

도 2를 참조하여 꼰 발명에 의한 장치의 동작을 설명하면, 곱셈기(200)는 수신되는 입력 신호(x(t))에 가변 이득 스템에 따라 업 또는 다운된 이득값을 곱하여 자동 아득 조점된 춤력 신호(s(t))로서 출력한다. 여기서, 이득값은 이득값 방생부 (202)로부터 조점된다.

이득값 발생무(202)는 곱셈기(200)의 출력 신호(s(t))가 원하는 레벱 크기만큼 중작되도록 하는 자동 이득 조점장치의 목 적을 달성하기 위해 조력 신호(s(t))을 피드백한다. 이득값 발생부(202)는 출력 신호(s(t))의 절대치를 계산하고, 소정수 의 샘셜단위로 절대치들의 피크를 검査하고, 피크의 레벨을 소정의 기운 레벨(Ref\_level)과 비교하여 가준 레벨 (Ref\_level)과의 차르 중이도록 이득 스텝를 가변시켜 이득값을 곱셈기(200)로 축력한다.

구체적으로, 아날로그-디지탈 변환기(204)는 출력 신호(s(t))를 샘플링하여 디지만 신호(s)로 변환사키고, 절대치 계산 기(206)는 디지탈 신호(s)의 전대치(s)를 계산한다. 페크 검출기(208)는 아날로그-디지탈 변환기(204)를 통해 소정수의 샘플로 이루어진 일정 크기의 윈도우 기간 동안에 계산된 절대치(s)등의 피크(s<sub>mes</sub>)을 검출한다.

도 3은 도 2에 도시된 미크 경출기의 동작을 설명하기 위한 개념도로서, 여기서 원도우의 크기(w)는 32개 단위로 분할된 생물을 하나의 원도우로 나타내었지만, 원도우의 크기(w)는 시스템에 따라 또는 원하는 수렴 정도에 따라 변화된 수 있다. 만일, 원도우의 크기(w)를 너무 크게 설정하면 느린 속도로 수렴되고, 너무 작게 설정하면 수렴 속도는 빠르지만 미크 치를 제대로 검출할 수 없게 된다. 이와 같이, 임정 기간 집안에 절대치(s)들의 미크(Shade,)를 검출하는 것은 결국 입력신호(x(t))를 원하는 레벵 크기만큼 증혹시키는데 있어서 입력 신호(x(t))의 미크치가 입정한 진폭 레벨내에 안정적으로 존재하도록 8기 위항이다.

다시 도 2哥 참조하면, 평균 계산기(210)는 피크 검출기(208)에서 현재 출력되는 피크치(음니다)를 이전에 피크 검출기에서 출력된 이전 피크치듬과 평균하여 평균값(sup)를 계산한다. 이러한 평균 계산기(210)는 피크치를 보다 임반화시킬 수 있다.

도 4는 도 2에 도시된 평균 계산기의 바람직한 심시예의 상세 물럭도로서, 제1 급센기(32), 가산기(34), 래치(36) 및 제2 급생기(38)로 구성된다. 도 4에 도시된 평균 계산기는 하드웨어의 간소화를 위해 1품(pole) 로유패스 필터로 구성되며, 현재 피크치(숙료로)과 이전 피크치들의 평균값과 평균하여 현재의 평균값(숙료)을 계산한다. 제1 급센기(32)는 현재 피크치(숙료로)에 제1 시상수(c1)를 급하고, 가산기(34)는 그 결과를 제2 시상수(c2)가 급해진 이전 피크치 또는 이전 평균값과 가산하여 현재의 평균값(숙료)으로서 축력한다. 래치(36)는 이 평균값(숙료)을 래치하고, 제2 급센기(38)는 래치된 결과에 제2 시상수(c2)를 급한다. 여기서, 제1 및 제2 시상수는 0.5~1sec.가 될 수 있도록 정해지며, c1+c2은 1이 되고, (c2 등 00) 되도록 회수(n)가 정해진다. c2이 크면 급수록 오랜 구간에 걸쳐 평균값을 구한 결과를 얻게 된다.

다음에. 가산기(212)는 병균 계산기(210)에서 충력되는 미크치의 평균값(‱)를 음의 부모로 하고, 원하는 신호 레벨인 기준 레벨(Ref\_level)을 양의 부효로 하여 가산하고, 가산된 겸과단 에러신모(a,c,)로서 출력한다.

스레시홀도 검密기(214)는 메러신호(Ṣṇː)타 소정의 스레시홀드치와 비교하여 크면 제1 제어신호(즉, 이득값을 높이기 위 한 하이레삠 신호)급 촙력하고, 작으면 제2 제어신호(즉, 이득값을 낮추기 위한 로우레벨 신효)급 춤력만다.

도 5는 도 2에 도시된 스레시즘도 검출기의 용작을 설명하기 위한 개념도이다. 스레시즘도 검출기(214)는 에러신호(com)를 어용가능한 스레시즘도치료서 상한(+) 스레시즘도치와 하만(-) 스레시홈도치를 설정할 수 있다. 이에 따라 에러신호(semb)가 상한 스레시즘도치보다 크면 제1 제어신호를 출력하고(도 5에서 +로 표시), 하한 스레시즘도치보다 작으면 제2 제어신호을 출력하며(도 5에서 -로 표시), 하한 스레시즘도치와 상기 상한 스레시홈도치 시이에 있으면 제어신호를 출력하지 않는다(도 5에서 0로 표시), 즉, 에러신호(com)가 상한 스레시즘도치보다 큰 경우에는 가산기(212)에서 평균값(com)보다 기준 레벨(Ref\_level)이 됐다는 것을 의미하므로, 이후에 이득값을 이득 스텔만큼 높여주기 위해 제1 제어신호가 축력되고, 그 역의 관계이면 제2 제어신호가 춤력된다.

다시 도 2월 참조하면, 이북 스텝 제어기(216)는 가면 이욱 스텝은 가지는 이목값 제어기로서 초기 이독값 또는 이전 이목값은 스레시즘도 경움기(214)로부터 출력되는 제1 제어신호에 용답하여 이목 스텝만큼 높이거나(즉, 숨산하거나), 제2 제어신호에 용답하여 이목 스텝만큼 낮추어(즉, 제산하여) 급센기(200)로 출력한다. 여기서, 초기에 설정된 이목 스텝은 가면된 수 있다. 이목 스텝 제어기(216)는 지속적으로 제1 및 제2 제어신호증 하나의 제어신호를 입력하면 이욕 스텝은 변화시키지 않고, 하나의 제어신호에서 다른 제어신호로 변화함때마다 이목 스텝을 소정 데시벨만큼 줄인다. 이러한 점에서, 증래의 자동 이목 조정장치가 고정된 이목 스텝을 이용하여 임정하게 이독값을 조정한데 비하여, 뜬 반영에 의한 자동 이목 조정장치는 초기에 매우 큰 이록 스텝을 사용하지만 점차로 작은 이목 스텝을 사용함으로써 빠른 속도로 이목값이 정상 상태(steady state)에 도답하게 된다.

또한, 이륙 스텝 제어기(216)는 스레시출도 검출기(214)로부터 임정 시간동안 제1 또는 제2 제어신호가 입력되지 않으면, 이득값이 안정된 상태에 도달된 것으로 판단하고, 이때의 이즉 스텝을 소정의 최소 이즉 스텝으로 조정한다. 이와 같이 조정하는 이유는 이득값이 임단 안정된 상태에 도달한 추에는 다음에 자중 이득 조정이 필요하더라도 최소 이득 스텝으로 이득값을 변화시켜도 되기 때문이다.

지공까지 가변 이득 스텝에 따라 업 또는 다운된 이득값을 발생하는 이득값 발생부(202)에 대해 설명하였다. 평상, 이득 값 발생부(202)는 디바이스 규격에 정해진 바에 의하면 40msec동안 에러신요(::...)에 따라 공성기(200)의 이득값을 계속 업데이트하도록 되어 있다. 그러나, 본 발명에 의한 자동 이득 조정장치는 효과적으로 빠르게 이득값이 안정된 상태에 이루게 하므로, 제한된 시간동안 계속 동작할 필요가 없다. 따라서, 이독값 발생부(202)는 이득값이 안정된 상태에 도담되면 최종 이목값을 유지하여 곱셈기(200)로 옮력하고, 이독값 제어쯤 위한 동작읍 일시 중지하고, 일정 시간을 간격으로 곱셈기(200)의 출력을 피드백하여 이득값을 제어하도록 설계될 수 있다.

도 6은 만 빰명에 의한 자동 이륙 조정장치의 이륙 업데이팅 원으표 동작을 설명하기 위한 개념도이다. 도 6에 도시된 바와 같이, 초기의 이쪽 업데이팅 온 구간에서 자동 이륙 조정장치가 입력 신호를 원하는 레벨 크기로 종쪽시킬만큼 안정 된 이득값을 얻었다면, 일정 시간후에 이득 업데이팅 오프 구간에서 이득값 제어蛋위한 쫑작을 일시 중지한다. 이후 일정 시간육 간격으로 이쪽 업데이팅 온/오프 구간이 반짝되며, 이륵 업데이팅 온 구간에서만 이륵값이 조정된다.

도 7 (a) 및 (b)는 홍래와 본 발명의 자동 이득 조정장치에 따른 전체 이득라과 자동 이륵 조정 장치의 출력값을 비교한 사율레이션도들이다.

도 (b)에 도시된 결과를 얻기 위해서, 언저 수신된 압력 신호(x(t))에 초기 설정된 이독값을 급하여 자동 이득 조정된 축력 신호(s(t))를 얻고, 이 신호(s(t))를 디지탈 신효(s)로 변환한다. 디지털 신호(s)의 절대치를 구한다. 이와 같이 전대차를 이용하는 것은 또한 종래와 같이 제곱값을 사용하면 1보다 큰 것은 보다 된 값을 가지고 1보다 작은 값은 보다 작은 값을 가지게 되는 단점이 있기 때문이다.

다음에, 피크치가 일정한 진폭 레벨내에 존재하도록 하기 위해서 디지탈 신호(4)의 일정 샘플 린도우(여기서, 윈도우 크기(w)=32)동안의 피크치(Ṣ̣̣̣̣̣̣̣̣̣̣̣̣)를 검출한다. 피크치(Ṣ̣̣̣̣̣̣̣̣̣̣̣)에 대한 평균값(s੍)은 1품 로우패스 밀터를 이용하여 구하는데, 이때 충분한 평균 효과를 내기 위해서 시상수값은 0.5sec로 하고, c1은 0.005로, c2는 0.995로 설정한다. 에러신호를 구하기 위해서, 원하는 기준 레벨(Ref\_level)에서 평균값(s)을 감산하여 에러신호(ṣ̣̣̣̣̣̣̣̣)를 구한다. 피드백 외로의 기능으로 궁극적으로는 에러신호(ṣ̣̣̣̣̣̣̣̣)는 제로에 급절하게 된다.

에러신호(Summ)가 제로에 근접하다고 보는 허용 범위는 스레시홀드치에 의해 성정된다. 에러신효(mup)를 상한 및 하한 스레시홀드치와 비교하여 상한 스레시홀드치보다 크면 이룩 스텐만큼 높여주고, 하한 스레시홀드치보다 작으면 이룩 스텐만큼 낮추어주도록 제1 및 제2 제어신호를 발생한다. 상한 및 하한 스레시홀드치의 캡을 설정하는데 있어서 주의할 정은 캡을 너무 작게 설정하면 빨리 수렴되지만 토글 현상이 일어나게 되고, 너무 크면 설정하면 토금 현상이 없는 대신에 정상상태로 수렴되는데 시간이 오래 걸리게 된다. 여기서는 캡물 최저 이륙 스템(0.5dB)보다 조금 된 값(0.6dB)으로 설정하였다.

에러신효(sum)와 스레시홈드치료 비교한 결과에 따라, 제1 제어신호가 발생되면 이득값을 이뜩 스텝만큼 곱해주고, 제2 제어신효가 발생되면 이륵 스텝만큼 나누어 준다. 여기서, 득징적으로, 이륵 스텝훈 초기에는 매우 큰값으로 설정되지만, 에러신호(sum)가 상한 스레시홀드치의 위쪽과 하한 스레시홀드치의 아래쪽으로 토금함 때마다 이득 스텝은 소정의 dB만큼 점점 줄어른다. 예천대, 이득 스텝을 초기에 26d8로 설정하고, 토금턻 때마다 반으로 줄여 20d8, 14d8, 8d8, 2d8, 1d8 순으로 줄이게 되면 결국에는 종래의 고정된 이득 스텝과 같은 최저 이득 스텝인 0.5d8로 설정된다. 만할, 이득 스텝아 최저 이득 스템으로 감소되기 전에 자름 이득 조정된 춤력 신효가 정상 상태에 도달하게 되어 더이상 이득 스텝의 변화가생기지 않더라도, 이득 스텝 제어기(216)는 이때의 이득 스텝을 최조 이득 스텝으로 조정한다.

도 7 (a)는 종래의 자용 이득 조정장치를 사용한 경우에는 원하는 전체 이득인 60 d8에 도달하는데 약 23000 샘플 시간이 필요하였고, 자동 이목 조정된 중력 신호가 원하는 레벨 크기(본 시출레이션에서는 2로 항)를 넣어서는 물만정한 모습을 나타내고 있다. 반면, 도 7 (b)에 도시된 본 발명에 의한 자동 이득 조정장치를 사용한 경우에는 원하는 전체 이득인 60 dB에 도달하는데 약 1200개의 샘꼽 시간만이 소요되었고, 자동 이륙 조정된 출력 신호가 정상 상태에 도달한 후에 원하는 레벨 크기인 2를 넘지 않았다는 것을 나타내고 있다. 즉, 이름을 비교한 결과, 본 발명에 의한 자동 이륙 조정장치는 종 래의 장치보다 원하는 레벨 크기로의 수렴 시간읍 약 /20 정도로 감소시키고, 충력 신호가 원하는 레벨 범위내에서 안정 적으로 통작한다는 것을 알 수 있다.

## 말명의 효과

이상에서 설명한 바와 같이, 곧 발명에 의한 초고속 디지탈 가입자선 시스템에서의 자동 이득 조정장치는, 통신 시스템에 서 채널용 통해 파워 레벨이 강쇄되어 수신되는 신호를 간단한 회로 구성으로 수신속에서 요구되는 원하는 크기 레벨의 신요로 만들며, 빠른 수렴속도와 안정적 성당을 보장하는 효과가 있다.

## (57) 청구의 범위

월구함 1. 초고속 디지랑 가입자선 시스템에서의 자동 이득 조정장치에 있어서.

수신되는 입력 신호에 가변 이륙 스텝에 따라 업 또는 다운된 이득값은 급하여 자동 이륙 조정된 출력 신호로서 출력하는 곱셈기: 밇

상가 공성기의 총력 신요를 피드백하여 절대치금 계산하고, 소정수의 생품단위로 상기 절대치물의 피크를 검출하고, 상기 피크의 레벤음 소정의 거준 레벨과 비교하여 상기 기준 레벨과의 차용 줄이도목 이득 스템을 가변시켜 상기 이득값을 출 축하는 이득값 발생부를 구비하는 것은 특징으로 하는 자동 이득 조정장치.

참구함 2. 제1항에 있어서, 상기 이득값 반생부는.

상기 출력 신호를 디지탄 신호로 변환시키는 아남로그-디지탑 변환기:

상기 디지함 신호의 절대치를 계산하는 점대치 계산기:

상기 아남로그-디지탑 변환기를 거쳐 소정수의 샘플로 이후어진 일정 크기의 원도우 기간 중인에 계산된 상기 절대치들의 피크랑 경출하는 피크 검출기:

상기 따크의 레벨을 음의 부호로 하고, 원하는 신호 레벨인 상기 기준 레벨읍 양의 부호로 하여 가산하고, 가산된 결과를 에러신효로서 출력하는 가산기:

상기 에러신호를 소정의 스레시출도치와 비교하여 크면 제1 제어신호를 출력하고, 작으면 제2 제어신호를 출력하는 스레 시율도 검출기: 및

초기 이득값 또는 이전 이득값읍 상기 제1 제어신호에 응답하여 이륵 스템만흡 높이거나. 상기 제2 제어신호에 응답하여 이득 스텝만큼 낮추어 상기 곱셈기로 출력하는 이득 스텝 제어기를 구비하는 것을 특징으로 하는 자동 이륵 조정장치.

청구함 3. 제2항에 있어서, 심기 이득값 반생부는,

상기 피크 검출기에서 출력되는 현재 파크치를 이전에 상기 피크 검출기에서 육력된 이전 피크치물과 평균하고, 평균치의 피크 레벵을 상기 가산기로 출력하는 평균 계산기를 더 포함하는 것을 특징으로 하는 자동 이목 조정장치.

웡구항 4. 제2항에 있어서, 상기 스레시즌도 검출기는.

상한 스레시춤도치와 하한 스레시콥드치器 섬정하여 상기 에러신호가 상기 상한 스레시훕드치보다 크면 상기 제1 제어신 호흡 출력하고, 상기 하한 스레시ઢ드치보다 작으면 상기 제2 제어신호읍 출력하며, 상기 하한 스레시홀드치와 상기 상한 스레시콜드치 사이에 있으면 제어신호를 출력하지 않는 것은 특징으로 하는 자동 이득 조정장치.

#### 제2탕에 있어서, 상기 이득 스텝 제어기는. 점구함 5.

지속적으로 상기 제1 및 상기 제2 제어선효중 하나의 제어산호급 입력하면 상기 이륙 스텝읍 변화시키지 않고, 상기 하나 의 제어신호에서 다른 제어신호로 변화될때마다 상기 이득 스텝을 소점 데시벨만큼 줄이는 것을 특징으로 하는 자동 이득 조정장치.

#### 제2항에 있어서, 상기 이득 스텝 제어가는, 점구함 6.

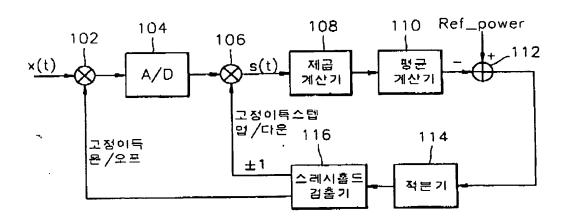
상기 스레시홀드 검출기로부터 일정 시간용안 상기 제1 또는 상기 제2 제어신호가 입력되지 않으면, 상기 이목값이 만정 된 상태에 도담된 것으로 판단하고, 상기 이목 스텝용 소정의 최소 이목 스템으로 조정하는 것을 목장으로 하는 자동 이 푹 조정장치.

#### 제1항 내지 제6항중 어느 한항에 있어서, 상기 이득값 반생부는, 월구함 7.

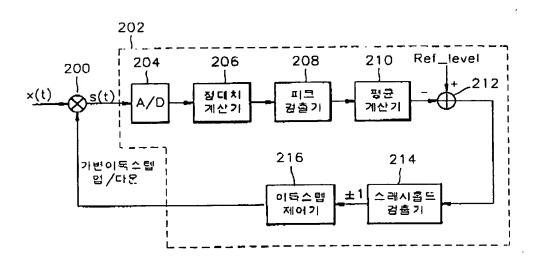
상기 이득값이 안정된 상태에 도달되면 최종 이득값을 유지하여 상기 곱셈기로 출력하고, 상기 이득값 제어를 위한 동작 흡 뭐시 중지하고, 일정 시간을 간격으로 상기 곱셈기의 춤력을 피드백하여 상기 이득값을 제어하는 것을 특징으로 하는 자름 이득 조정장치.

## 도연

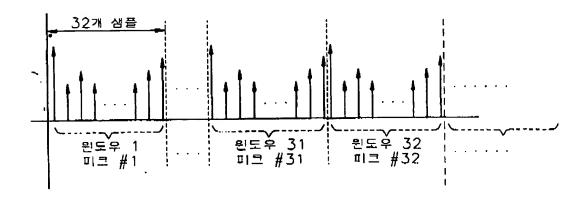
## <u> 501</u>



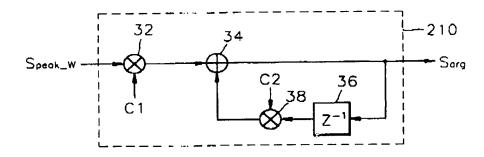
£ 0!2



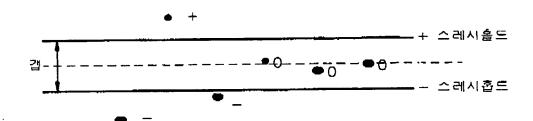
至到3



£214



**空图**5



£ 296

